Estimado cliente,
Ha elegido Vd. CYBERNAUT NT de ZODIAC y le damos las gracias por su confianza.
Su aparato ha sido diseñado, fabricado y controlado con el mayor esmero para que sea totalmente satisfactorio. Antes de la puesta en servicio, lea atentamente estas instrucciones de utilización. En ellas encontrará todas las informaciones necesarias para que el CYBERNAUT NT le proporcione el máximo servicio con total seguridad. Para cualquier información adicional, su vendedor, que es un profesional de la piscina, le aconsejará sobre la utilización y el mantenimiento de su robot.
A través de él podrá obtener las piezas de repuesto y beneficiarse de un Servicio Post-Venta cualificado.



ELIMINACIÓN DEL PRODUCTO – PROTECCIÓN DEL MEDIO AMBIENTE

De conformidad con las exigencias de la directiva RAEE - 2002/96/CE (Residuos de Aparetos Eléctricos y Electrónicos), los productos eléctricos y electrónicos usados deberán destruirse aparte de las basuras domésticas normales con el fin de facilitar la reutilización, el reciclaje y otras formas de recuperación, así como de limitar la cantidad de residuos que deben ser eliminados y reducir al mismo tiempo los vertederos. **Cuando se desprenda de este producto, respete las normas locales de eliminación de residuos. No lo arroje al medio ambiente, entréguelo en un centro de recogida especializado en residuos eléctricos y electrónicos o infórmese a través del vendedor cuando adquiera un nuevo producto.**

ÍNDICE

1 /SEGURIDAD

Importante

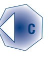
CYBERNAUT NT ™ ha sido fabricado de conformidad con las normas más estrictas.

Para poder utilizar el aparato con total seguridad, siga las instrucciones siguientes:

> Conecte la caja de mandos solamente a una toma de corriente protegida con un dispositivo de protección de corriente diferencial residual de 30 mA máximo.
> La toma de corriente debe estar constantemente y fácilmente accesible.
> Separe la caja de mandos al menos 3,5 metros con respecto al borde de la piscina y evite exponerla directamente al sol. Prevea un lugar fresco, ventilado y a la sombra.
> No permita que nadie se bañe cuando el robot esté en la piscina. Si la carretilla se cayera accidentalmente al agua, es imprescindible desconectar la toma de corriente antes de sacarla.
> Para evitar todo riesgo de impacto eléctrico, no abra nunca la caja de mandos electrónica.
Acuda a un técnico cualificado.
> No deje funcionar el robot fuera del agua.
> No intente nunca reparar el cable de alimentación de la red eléctrica. Contacte con el Servicio Posventa para cambiarlo por el repuesto original con objeto de evitar peligros.
> No utilice el aparato en la piscina si la temperatura del agua es superior a 35°C.
> Desconecte el cable de alimentación de la red antes de realizar cualquier operación de limpieza, mantenimiento o servicio y después de su uso.

> El robot va equipado con un sistema de protección de los motores en caso de bloqueo. Aparece un mensaje en la pantalla EE01 o EE02 o……EE06.

- Si aparecen en la pantalla los mensajes EE04 a EE06: Desconecte el cable de alimentación de la red. Compruebe que no existe ningún objeto que bloquee el movimiento de la hélice o de los cepillos. Vuelva a conectar el cable y reinicie un ciclo de limpieza.
- Si aparecen en la pantalla los mensajes EE01 a EE03, el incidente es más importante y deberá llevar el robot y la caja de mandos a su vendedor.

Para salir del mensaje de error: pulse simultáneamente las teclas  y .
El teclado se apaga.

Microprocesador

El funcionamiento de CYBERNAUT NT™ está controlado por un microprocesador para asegurar una limpieza óptima en todas las configuraciones de piscinas (máximo 15m x 7m con cable de 17,5m y 20m x 10m con cable de 25m).

Sistema Seguridad Playa :
En caso de que el CYBERNAUT NT™ salga de la piscina, el microprocesador permite detectar la falta de agua. El robot invierte su sentido de desplazamiento y vuelve a la piscina para proseguir la limpieza.

Seguridad fuera del agua :
Si el CYBERNAUT NT™ no vuelve al agua o si el robot se ha puesto en marcha fuera del agua, el microprocesador corta la alimentación del robot al cabo de unos 20 segundos para evitar deteriorar las juntas de estanqueidad.

El uso de este aparato no esta indicado a personas (incluyendo ninos) con discapacidad fisica, sensorial o mental, o can falta de experiencia o conoccimientos, a menos que reciban instrucciones adecuadas sobre el uso del aparato y bajo la supervision de una persona responsible de su seguridad.

2/DESEMBALAJE

Importante

Compruebe que el aparato no ha soportado ningún daño durante el transporte (choques, piezas rotas, etc.). Si observa la mínima anomalía, contacte con el vendedor antes de utilizar CYBERNAUT NT ™.

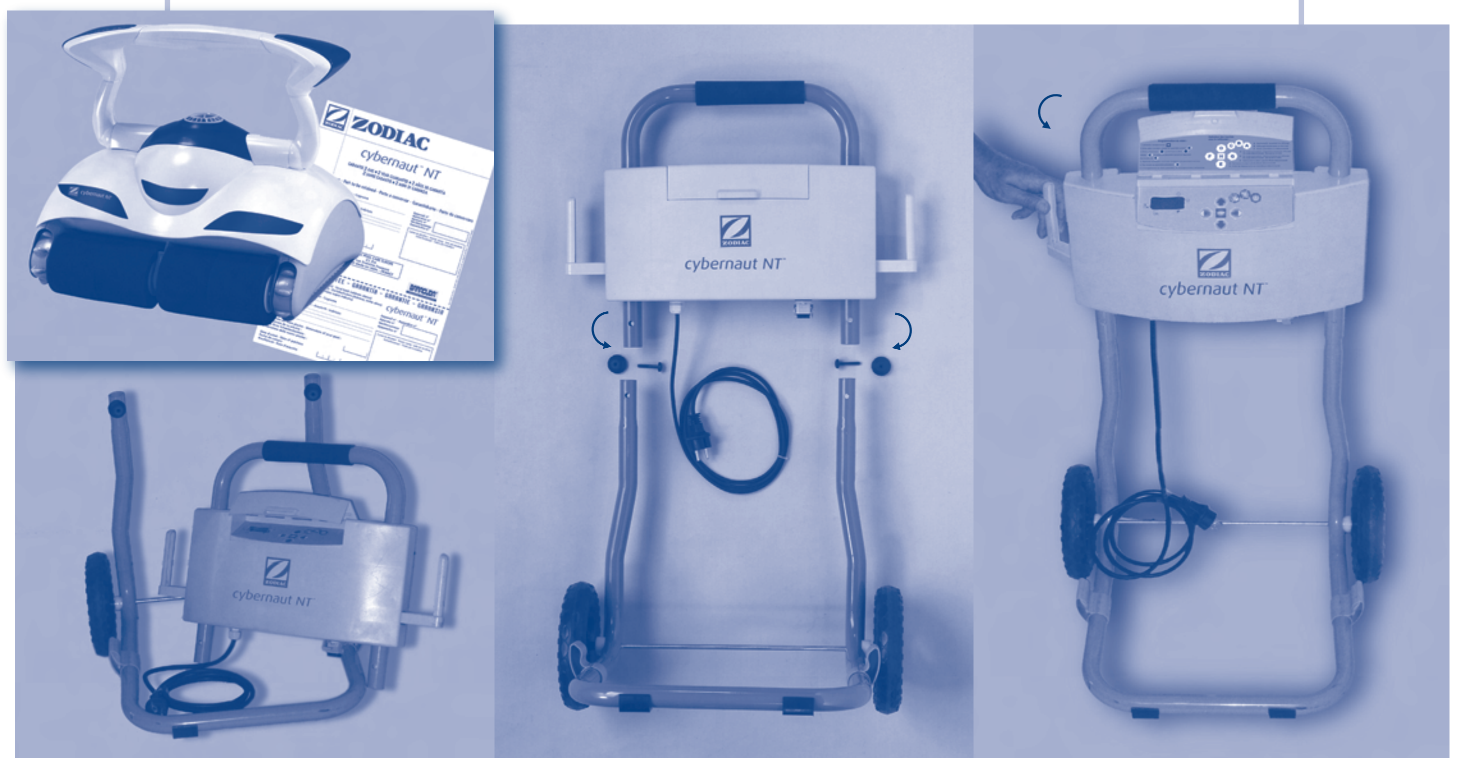
El embalaje debe contener los elementos siguientes:

> el robot CYBERNAUT NT ™,
> la carretilla de transporte que incluye la caja de mandos,
> un certificado de garantía,
> las instrucciones resumidas que podrá pegar en la tapa del teclado de control.

Montaje del carro de transporte :

Antes de sacar el aparato de la caja

- Retire de la caja la parte superior del carro que incluye la caja de mandos.
- Saque el robot de la caja teniendo cuidado de no enrollar el cable en el carro. Saque la parte inferior del carro.



Esquema 1 **Esquema 2**

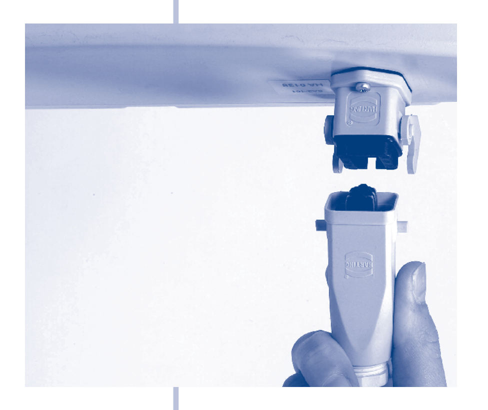
- Afloje completamente las tuercas y quite el tornillo del eje.
- Encaje la parte superior del carro en la parte inferior de tal modo que el teclado de mando esté orientado hacia la parte delantera del carro **Esquema 1.**
- Coloque los tornillos en su lugar para sujetar las 2 partes del carro. No olvide colocar una arandela de plástico a ambos lados de cada uno de estos tornillos. Apriete a fondo las tuercas (las tuercas deben hacia la parte trasera de la carretilla).
- Oriente hacia atrás los ganchos que sirven de soporte para enrollar el cable **Esquema 2.**

3/INSTALACIÓN

Important

Para su seguridad y correcto funcionamiento de CYBERNAUT NT ™, coloque la caja de mandos a una distancia de al menos **3,5 metros** del borde de la piscina evitando una exposición directa al sol de la caja.

Para un mejor funcionamiento del robot, aconsejamos colocar la carretilla en el centro de la longitud de la piscina.



Conexión eléctrica

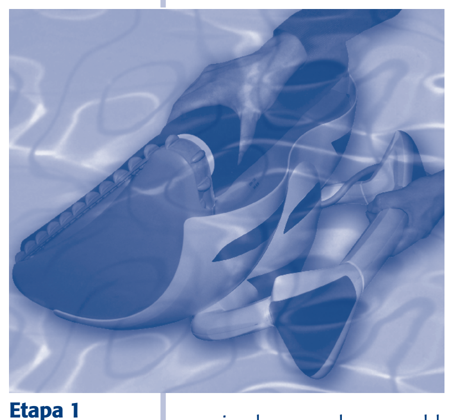
Conecte el cable de alimentación del robot a la caja de mandos y fije el conector bajo la caja. Conecte la caja de mandos solamente a una toma de corriente protegida con un dispositivo de protección de corriente diferencial residual de 30 mA máximo (en caso de duda, contacte con un electricista instalador).



4/INMERSIÓN DEL ROBOT

Importante

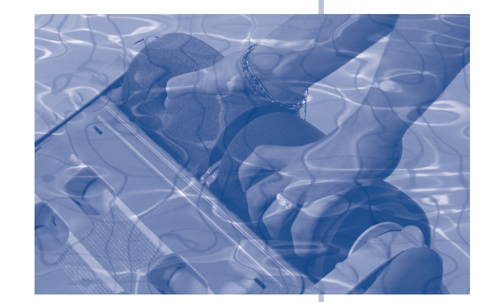
No permita que nadie se bañe cuando el CYBERNAUT NT™ se encuentre en la piscina.



Etapa 1

Etapa 1 : Sumerja el robot en el agua y expulse el aire que contiene dándole la vuelta.

Etapa 2 : Presione los cepillos de espuma con las manos para expulsar el aire y hacer que penetre el agua. Es indispensable que el aparato descienda solo y se coloque en el fondo de la piscina.



Etapa 2

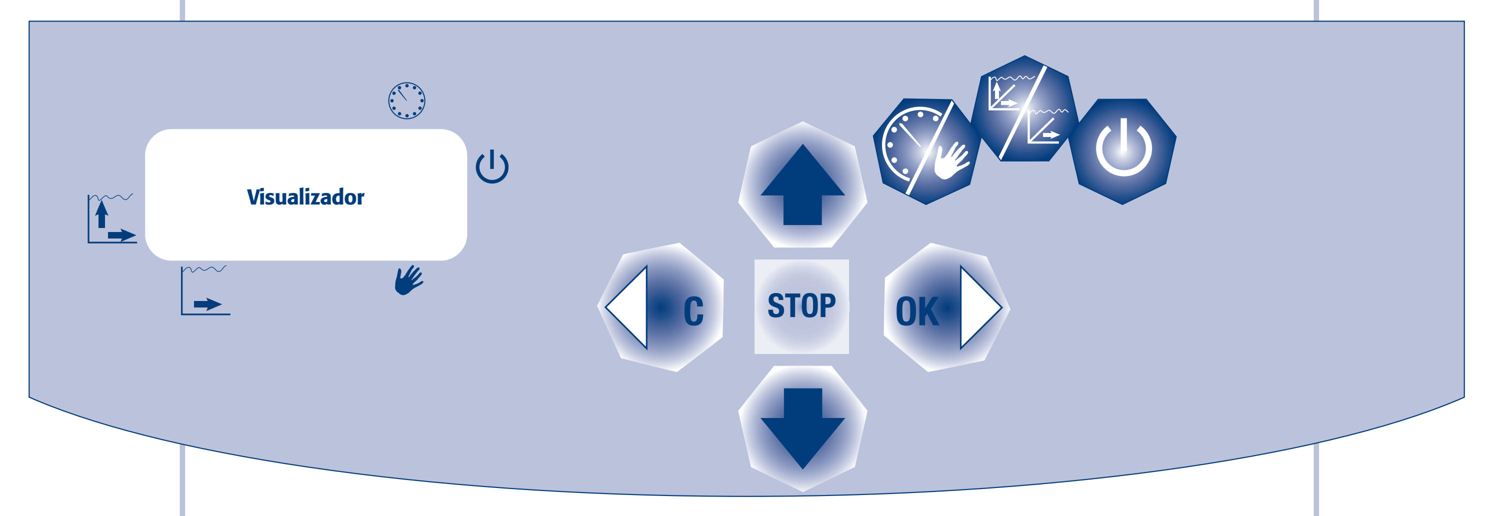
Etapa 3 : Extienda el cable en la piscina dejando el flotador lo más cercano posible de la caja de mandos en el borde.

Consejos: Para facilitar la penetración del agua en las espumas cuando son nuevas, ponga en funcionamiento el aparato durante las 6 primeras horas en modo « fondo sólo » (ver el apartado « Puesta en marcha – Funcionamiento »).

5/PUESTA EN MARCHA FUNCIONAMIENTO

Al conectar el aparato, el robot está en espera y el visualizador apagado. El robot se encuentra entonces a la espera de un comando de programación o de puesta en marcha.

Antes de utilizarlo por primera vez, deberá registrar los parámetros de la piscina con el fin de optimizar la limpieza del CYBERNAUT NT. (Esta operación no tendrá que efectuarse posteriormente).



Significado de las teclas y de los indicadores del teclado de control:

Indicadores:


El robot funciona en ***modo automático***


El robot funciona en ***modo mando a distancia o función manual***


El robot limpia el fondo ***y las paredes***

El robot limpia ***únicamente el fondo***

El robot está en marcha.

Teclas:


Marcha/parada


Selección del modo « fondo sólo » o « fondo y paredes »


Selección limpieza automática o mando a distancia

En modo automático: aumenta el tiempo de limpieza;
En modo mando a distancia: hace avanzar el robot

Hace girar el robot a la izquierda (Modo mando a distancia)

Detiene los desplazamientos del robot (Modo mando a distancia)

En modo automático: disminuye el tiempo de limpieza;
En modo mando a distancia: hace retroceder el robot

Hace girar el robot a la derecha (Modo mando a distancia).

5-1/Programación del robot

La programación del Cybernaut NT consiste en registrar las características de la piscina con ayuda del teclado de control.
Hay que registrar 4 parámetros:

1. La forma de la piscina: d1
2. La longitud de la piscina: d2
3. La anchura de la piscina: d3
4. La altura de las paredes: d4 (se trata de la pared vertical. Las pendientes se consideran como el fondo de la piscina.)

Para cada parámetro, se puede elegir entre una gama de valores posibles.

Parámetro	**d1**	**d2**	**d3**	**d4**
Significado	Formas	Longitud	Anchura	Altura
Gama	3 valores posibles: 1 = rectangular con fondo plano 2 = rectangular con fosa o pendiente 3 = otras formas	10 valores posibles: 0=para uso con un reloj programador* 7 = 7m 8 = 8m … 15 = 15m	5 valores posibles: 3 = 3 metros 4 = 4m … 7 = 7m	3 valores posibles: 1 = 1 metro 2 = 2m 3 = 3m

* No se incluye con el aparato. En este caso, el robot se pondrá en marcha y se parará automáticamente en función de las horas programadas.

Si las características de su piscina se encuentran entre 2 valores, es preferible seleccionar el valor más bajo.

> Para iniciar el registro, pulse STOP .
> Para cada parámetro, el visualizador propone un valor preestablecido:
• Si el valor es apropiado, pase al parámetro siguiente pulsando OK .
• En caso contrario, utilice las teclas ▲ o ▼, para aumentar o disminuir los valores. El valor modificado centellea. Pulse la tecla OK y pase al parámetro siguiente pulsando de nuevo OK .
> Registre los parámetros siguientes con el mismo procedimiento.
> Para volver a un parámetro anterior, utilice la tecla C (Cancel).
> Al registrar el 4º parámetro, d4, habrá finalizado la programación.
Nota: la configuración inicial de fábrica es d1 = 2, d2 = 10, d3 = 5 y d4 = 1.

Si utiliza un limpiafondos con un cable de 25 metros y su piscina tiene una longitud superior a 15 metros, le recomendamos que registre el parámetro de longitud en 0. Esta acción permite visualizar un tiempo de 0.00 después de pulsar ⏻ que le indica que el limpiafondos arrancará en cuanto se conecte el cable eléctrico. Por consiguiente, puede enchufar el cable en un reloj de programación para que el limpiafondos realice una limpieza según las horas definidas en el reloj. Atención: durante este uso, asegúrese de que el limpiafondos esté siempre sumergido.

5-2/Inicio de la limpieza

Iniciar la limpieza pulsando la tecla ⏻ .
Nota: A la primera puesta en marcha, el modo y el tipo de limpieza preestablecidos son: « fondo sólo » y limpieza automática. Podrá cambiar en cualquier momento el modo y el tipo de limpieza consultando el apartado « Opciones de limpieza ».

El tiempo restante antes de la parada del aparato aparece en la pantalla (ejemplo 1 hora 29 minutos).



Los indicadores (▶) frente a los símbolos se encienden para señalar que:

- 1 : el robot está en marcha
- 2 : el robot funciona en modo automático
- 3 : el tipo de limpieza es « fondo sólo ».

5-3/Opciones de limpieza

En cualquier momento del ciclo será posible:

- aumentar o reducir el tiempo restante antes de la parada del aparato, por secuencia de 30 minutos, pulsando las teclas o ,(este nuevo tiempo no será memorizado; a la próxima puesta en marcha, se visualizará el tiempo inicial calculado en función de las características de la piscina).

- modificar el tipo de limpieza de fondo sólo a fondo y paredes o inversamente pulsando la tecla . Se inicia un nuevo ciclo de limpieza y se enciende el indicador correspondiente al tipo de funcionamiento en curso (durante la próxima puesta en marcha, el tipo de limpieza activado será el memorizado al final del ciclo de limpieza anterior).

- pasar de modo automático a modo mando a distancia e inversamente pulsando la tecla . El indicador o muestra el modo en el que se encuentra el robot (Nota: el robot se pone en marcha siempre en modo automático).

5-4/Modo mando a distancia

En funcionamiento en modo mando a distancia o manual, la pulsación de las teclas o hace avanzar o retroceder el robot. Pulsando la tecla o el robot gira en un sentido o en otro. Al soltar la tecla, el robot realiza un movimiento rectilíneo.

La tecla central STOP detiene el desplazamiento del robot (Nota: el motor de aspiración continúa en funcionamiento).

5-5/Fin de la limpieza

> Desconecte el robot y la caja de mandos de la red.

> Espere 15 mn antes de sacar el limpiafondos del agua.

> Gire el robot hacia Ud. tirando del cable. **Saque después el robot del agua utilizando la empuñadura.**

> Limpiar la bolsa-filtro a continuación (Ver Capítulo « Mantenimiento »).

> El robot debe guardarse en la carretilla para que los cepillos de espuma no se aplasten y para que el robot se seque rápidamente.

> Desconecte el cable de la caja de mandos y enróllelo alrededor de los ganchos de la carretilla. Vuelva a cerrar la tapa y coloque el carro a la sombra.

6/CONSEJOS DE UTILIZACIÓN

> Utilice el robot aspirador siempre que sea necesario, sin esperar a que su piscina esté muy sucia : disfrutará de una piscina siempre limpia y la bolsa-filtro no se llenará tan rápidamente.

> El robot debe funcionar en un agua de piscina con las características siguientes: Cloro < 2mg/l, pH comprendido entre 6,8 y 7,6, temperatura comprendida entre 10°C y 35°C.

> Puede ocurrir que una parte de la piscina se haya limpiado perfectamente tras finalizar el programa automático del robot. En tal caso, puede utilizar el modo mando a distancia para perfeccionar la limpieza en muy poco tiempo.

> No utilice el robot si realiza una cloración de choque en la piscina o cualquier tratamiento químico.

> No deje el robot permanentemente en el agua. No tire del cable para sacar el robot del agua. Utilice para ello la empuñadura.

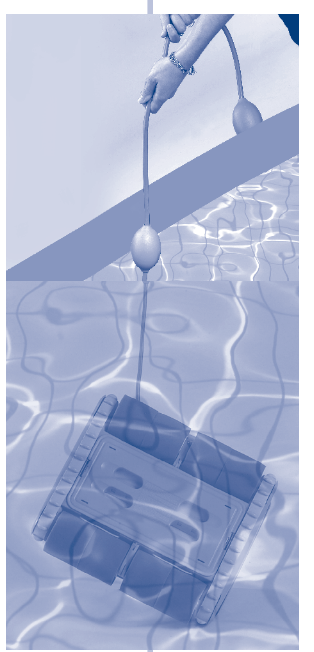
7/MANTENIMIENTO

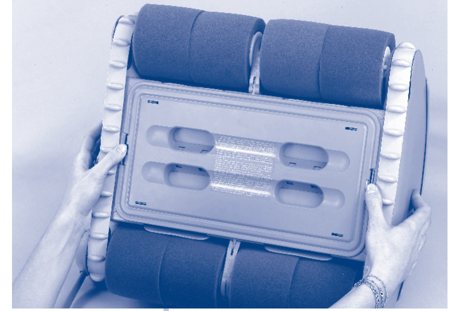
7-1/Limpieza de la bolsa-filtro

Aconsejamos limpiar la bolsa filtro a cada final de ciclo. No deje que la suciedad se seque en la bolsa. Esto dificultaría su limpieza y ya no podría utilizarse.

⚠ No sacar el robot fuera del agua con el cable ⚠

> Desconecte el robot y la caja de mandos de la red.
> Lleve el robot hacia Ud. tirando del cable **cuando esté en el agua Esquema 1.** Saque después el robot **utilizando la empuñadura.**
>Depositelo al revés sobre el pavimento para tener acceso a la placa portafiltro situada bajo el robot.
> Empuje hacia dentro las 2 abrazaderas que sujetan la placa porta-filtro del robot y suéltela manteniéndola al revés para que los residuos se queden en la bolsa. El filtro va incorporado a la placa **Esquemas 2, 3 y 4.**


Esquema 1

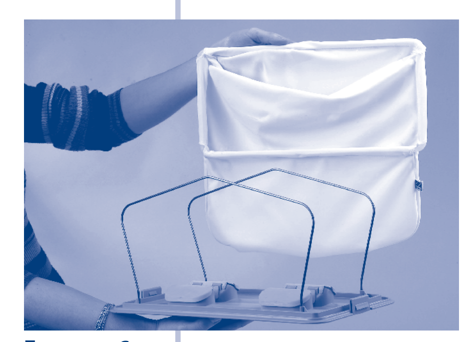

Esquema 2


Esquema 3


Esquema 4



Esquema 5



Esquema 6

> Suelte el filtro de la placa (está ligeramente sujeto a la parte trasera de las abrazaderas). **Esquemas 5 y 6.**

> Vacíe la bolsa y límpiela con agua corriente o, si es necesario, con agua ligeramente jabonosa. En este caso, aclárela con agua abundante teniendo la precaución de volverla. No la retuerza para secarla. Puede lavarla a máquina siguiendo las instrucciones de la etiqueta que se encuentra dentro de la bolsa.

> Aclare también la placa portafiltro y elimine los posibles residuos atrapados en las válvulas.

> Coloque la bolsa en la placa portafiltro apretando sobre el marco del filtro en los ángulos y detrás de las abrazaderas para que el marco quede bien encajado en la placa. Atención: La bolsa sólo puede colocarse en un sentido. Cuando la bolsa está en su lugar en la placa portafiltro, la etiqueta Zodiac debe estar visible. **Esquemas 7 y 8.**



Esquema 7



Esquema 8

> Vuelva a montar la placa portafiltro en el robot y sujétela. Asegúrese de que las abrazaderas están en su lugar empujándolas hacia el exterior.

7-2/Mantenimiento del robot

Para que el robot conserve su aspecto inicial, siga los consejos siguientes:

> El robot debe limpiarse regularmente con agua clara o ligeramente jabonosa. No utilizar disolventes. Aclare con abundante agua de red después de cada utilización.

> No deje secar el robot a pleno sol al borde de la piscina.

> Si el robot debe guardarse durante un largo período (vacaciones, temporada de invierno), aclárelo con agua limpia y déjelo secar.

> Las piezas mecánicas externas accesibles al usuario no necesitan engrase.

7-3/Cambio de los cepillos

El robot va equipado con cepillos de espuma montados en un portacepillo compuesto de un rodillo macho y de un rodillo hembra. Le aconsejamos que cambie los cepillos tras una temporada de utilización. Es imprescindible cambiarlos si su superficie está rota o desgastada.

> De la vuelta al robot.

> Levante la abrazadera situada entre los 2 rodillos **Esquema 9**, aproxímelos para poder desprender su extremo de los 4 encajes que salen del cassette de tracción **Esquema 10** y luego quite el portacepillos **Esquema 11**.

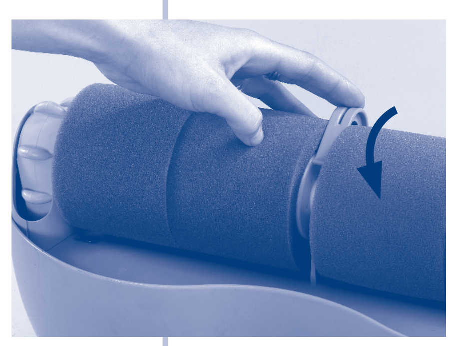


Esquema 9



Esquema 10

Esquema 11



Esquema 12

> Saque los cepillos desgastados de los rodillos y cambiélos por otros nuevos.
> Acople los 2 rodillos, cámbielos y luego sepárelos asegurándose de que su extremo penetra en las 4 bornas de accionamiento que salen del cassette de tracción.
> Fije la abrazadera central (la «abrazadera» que le indica que los rodillos están bien fijados en el aparato) **Esquema 12.**
Importante: Cuando las espumas sean nuevas, CYBERNAUT NT deberá funcionar en modo fondo sólo durante al menos 6 horas para dejar que el agua penetre bien en las mismas.

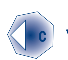
8/EN CASO DE PROBLEMA

El robot no funciona, la pantalla está apagada y las teclas no se accionan: no hay corriente.
Compruebe la toma de electricidad conectando otro aparato eléctrico. Vuelva a conectar el cable de la red de la caja si la toma de corriente está en estado de funcionamiento.

El robot no se adhiere bien al fondo de la piscina o sobresale demasiado de la línea del agua.
Queda aire en el casco del aparato. Vuelva a efectuar las operaciones de inmersión siguiendo punto por punto las etapas descritas anteriormente. Dé la vuelta al robot manteniéndolo sumergido para que salga el aire existente en el casco. Presione bien las espumas para que salga el aire. Déjelo funcionar durante un tiempo en modo fondo solamente.

El robot no sube por las paredes.
> la bolsa del filtro está llena, sucia o colmatada: basta con limpiarla,
> aunque el agua parezca limpia, hay algas microscópicas en la piscina, no apreciables a simple vista que hacen las paredes deslizantes e impiden que suba el robot. Realice una cloración de choque y baje ligeramente el pH. No deje el robot en el agua durante el tratamiento de choque.

El robot no realiza ningún movimiento y la pantalla está encendida.
Aparecerá en la pantalla un mensaje de error:
• EE04 a EE06: desconecte el cable eléctrico.
Compruebe que ningún objeto esté bloqueando el movimiento de la hélice o de los cepillos. Vuelva a conectar el cable y reinicie un ciclo de limpieza.
• EE01 a EE03: el incidente es más importante y debe llevar el limpiafondos y su unidad al distribuidor.

Para salir del mensaje de error: pulse simultáneamente las teclas 

y 

.
El teclado se apaga.

La eficacia de la limpieza parece ser menor.
> Limpie la bolsa del filtro.
> Compruebe que los cepillos de espuma no están deteriorados.
Generalmente, se aconseja cambiar las espumas tras una temporada de utilización y siempre que sea necesaria su sustitución.

Si tras realizar estas comprobaciones, el robot no funciona, contacte con el vendedor para que realice un mantenimiento adecuado.

9/GARANTÍA

9-1/Condiciones

Hemos aportado nuestra mayor atención y nuestra experiencia técnica en la fabricación de nuestro equipo. Este ha sido objeto de controles de calidad. Regularmente, realizamos mejoras o modificaciones en nuestros modelos que implican avances tecnológicos.

Estos perfeccionamientos no pueden aplicarse a los modelos anteriores dentro de la cobertura de nuestra garantía. Si a pesar de toda la atención y los conocimientos técnicos aportados a la fabricación de nuestros productos, tuviera Vd. que hacer uso de la garantía, ésta solo se aplicaría al cambio gratuito de las piezas defectuosas. Los gastos de transporte y de mano de obra serán a su cargo. La garantía no se aplicará en caso de accidente, rotura o deterioro debidos a causas exteriores o independientes del defecto verificado. (Ver ley 23/2003)

La garantía se anula de pleno derecho si el aparato ha sido manipulado por un tercero, ajeno a nuestros talleres o por un reparador no autorizado por nosotros o si se han realizado modificaciones sin nuestro acuerdo por escrito. La garantía también se anula de pleno derecho en caso de utilización no conforme con las instrucciones de uso que se incluyen con el aparato al realizar la compra.

Están excluidos de la garantía:

> El desgaste normal de las piezas consumibles como los cepillos-espuma, bolsas filtro, etc.

> Los daños eléctricos causados por un rayo o una mala conexión eléctrica.

> La rotura debida a los golpes o a un mal uso (robot, accesorios y cable incluidos).

> El deterioro originado por un desequilibrio químico del agua.

> La reparación o el cambio realizados en garantía no tendrán como consecuencia en ningún caso prorrogar o renovar el plazo de garantía del aparato.

9-2/Duración de la garantía

La duración de la garantía es de tres años a partir de la fecha de facturación al primer usuario.

9-3/Objeto de la garantía

Durante el período de garantía definido anteriormente, toda pieza defectuosa se reparará o se cambiará por el fabricante por una pieza nueva o en buen estado de funcionamiento.

En cualquier caso, los gastos de desplazamiento y de mano de obra serán a cargo del usuario. En caso de devolución al taller, los gastos de transporte de ida y vuelta serán a cargo del usuario y los gastos de mano de obra a cargo del fabricante. (Ver ley 23/2003)

La inmovilización y la privación del uso de un aparato en caso de posible reparación no dará lugar a indemnizaciones. En cualquier caso, la garantía legal del vendedor continúa aplicándose en virtud del artículo 4 del decreto n° 78-464 del 24 de marzo 1978.

Se aplica la garantía legal del artículo 1641 del código civil.

9-4/Averías de transporte

Los aparatos viajan siempre por cuenta y riesgo del usuario. Antes de aceptar la entrega del aparato, el usuario debe verificar que se encuentra en perfecto estado.

10/CONFORMIDAD

Este aparato ha sido diseñado y construido de conformidad con las normas siguientes:

> Conforme a la Directiva Compatibilidad electromagnética 2004/108/EC y las normas:
EN 55014-1: 2000 +A1:2001 +A2:2002
EN 55014-2: 1997 +A1:2002
EN 61000-3-2: 2000 + A2:2005
EN 61000-3-3: 1995 + A1:2001 +A2:2005

> Conforme a la Directiva Baja Tensión 2006/95/EC y normas:
EN 60335-1 : 2002 + A1:2004 + A2:2006 +A11:2004 + A12:2006
EN 60335-2-41 : 2003 + A1:2004.

Nota complementaria para el marcaje CE:

El robot de limpieza para piscinas CYBERNAUT NT™ va marcado CE según las directivas:

- C.E.M. 89/336/CEE y 92/31/CEE.
- Baja Tensión 73/23/CEE y es conforme con las mismas.

El producto se ha probado en las condiciones normales de utilización.

11/ESPECIFICACIONES GENERALES CYBERNAUT NT

Tensión de alimentación de la caja: 230V 50Hz
Tensión de alimentación del robot : 30V c.c.
Potencia absorbida: 120W
Longitud del cable: 17,5m o 25m
Dimensiones del robot (LxPxalt.): 46 x 40 x 28cm
Dimensiones embalaje (LxPxalt) : 58 x 58 x 59cm
Peso del robot: 9Kg100

Peso embalado: 21Kg
Superficie filtrante: 3400cm^2
Capacidad de filtrado: 20 micras
Anchura teórica limpiada: 430mm
Superficie teórica limpiada: 260m^2/h
Caudal de la bomba : 20m^3/h
Velocidad: 10m/min

El fabricante se reserva el derecho de modificar estas especificaciones sin previo aviso.
Si bien el limpiafondos Cybernaut NT ha sido probado en gran variedad de piscinas, ZODIAC no se hace responsable en cuanto a la perfecta adaptación del limpiafondos a una piscina específica.